(11)Publication number:

2002-267463

(43)Date of publication of application: 18.09.2002

(51)Int.CI.

G01C 21/00 A61G 5/04 G08G 1/005

(21)Application number: 2001-062823

(22)Date of filing:

07.03.2001

(71)Applicant:

HITACHI LTD

(72)Inventor:

**EGAWA SAKU** 

**NEMOTO YASUHIRO KOSEKI ATSUSHI** 

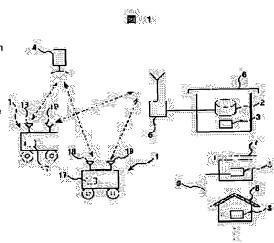
# (54) OUTGOING SUPPORTING SYSTEM AND MOVING BODY

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide an outgoing supporting system that enables an aged

person, etc., to go out without anxiety.

SOLUTION: This outgoing supporting system is provided with a moving body 1 equipped with a main body 1a, a driving means 30 which moves the main body 1a, a battery 17 which supplies electric power to the driving means 30, a residual battery capacity sensor which detects the electric energy stored in the battery 17, a GPS receiver 18 which detects the location of the main body 1a by receiving radio waves from an artificial satellite, and a display 23 on which the destination of the moving body 1 is set and a map information database. The system finds the distance from the moving body 1 to the destination based on the location of the main body 1a, destination, and geographic information, divides the electric energy stored in the battery 17 into a plurality of parts by comparing them with each other, and informs the user or the protector of the user of the divided electric energy.



**LEGAL STATUS** 

[Date of request for examination]

07.03.2001

Date of sending the examiner's decision of rejection

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

3548725

[Date of registration]

23.04.2004

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

**新元,** 1980年 1987年 1987年

## (19)日本国特許庁(JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2002-267463 (P2002-267463A)

(43)公開日 平成14年9月18日(2002.9.18)

(51) Int.Cl. <sup>7</sup>		識別記号	FΙ		ž	-7]- *(参考)
G01C	21/00		G01C	21/00	С	2F029
A 6 1 G	5/04	502	A 6 1 G	5/04	502	5H180
G08G	1/005		G08G	1/005		

		審査請求 有 請求項の数9 OL (	全 11 頁)		
(21)出願番号	特顧2001-62823(P2001-62823)	(71) 出願人 000005108 株式会社日立製作所			
(22)出顧日	平成13年3月7日(2001.3.7)	東京都千代田区神田駿河台四丁目	6番地		
		(72)発明者 柄川 索			
		茨城県土浦市神立町502番地 株	式会社日		
		立製作所機械研究所内			
		(72)発明者 根本 泰弘			
		茨城県土浦市神立町502番地 株	茨城県土浦市神立町502番地 株式会社日		
		立製作所機械研究所內			
		(74)代理人 100068504			
		弁理士 小川 勝男 (外2名)			
		最	終頁に続く		

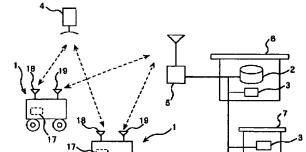
#### -----

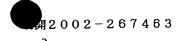
# (54) 【発明の名称】 外出支援システム及び移動体

## (57)【要約】

【課題】 高齢者等が安心して外出できる支援外出支援 システムを提供する。

【解決手段】 移動体本体1aと、移動体1aを移動させる駆動手段30と、駆動手段30に電力を供給するバッテリー17と、バッテリー17の蓄積電力量を検出するバッテリー残量センサと、人工衛星からの電波を受け、移動体1の位置を検出するGPS受信機18と、移動目的地を設定するディスプレイ23とを備えた移動体1と、地図情報データベースを備え、移動体本体1aの位置と、目的地と、地図情報に基づき、移動体1から目的地までの距離を求め、これらを比較し、蓄積電力量を複数に区分して利用者、護者に通知するようにしたものである。





### 【特許請求の範囲】

【請求項1】移動体本体と、前記移動体本体を移動させ る駆動手段と、前記駆動手段に電力を供給する電力蓄積 手段と、前記電力蓄積手段に蓄積されている電力量を検 出する電力量検出手段と、前記移動体本体の位置を検出 する位置検出手段と、利用者の移動目的地を設定する目 的地設定手段と、前記電力量検出手段及び位置検出手段 の検出信号を入力すると共に、前記駆動手段を制御する 制御手段とを有する移動体と、

地図情報を記憶する地図情報蓄積手段と、を備え、

前記位置検出手段により検出された前記移動体の位置及 び前記目的地設定手段により設定された目的地並びに前 記地図情報記憶手段に記憶された地図情報に基づき、前 記制御手段により、前記移動体から目的地までの距離を 求め、該目的地までの距離と前記電力量検出手段により 検出された蓄積電力量との比較に基づいて、前記蓄積電 力量を複数段階に区分して通知するように構成したこと を特徴とする外出支援システム。

【請求項2】請求項1に記載の外出支援システムにおい て、

前記蓄積電力量の複数段階の区分が、前記移動体から目 的地までの距離の時間変化に基づいて、通知されるよう に構成したことを特徴とする外出支援システム。

【請求項3】請求項1または2に記載の外出支援システ ムにおいて、

介護者への情報提示および介護者からの情報入力が行わ れる介護者端末器と、該介護者端末器と前記地図情報蓄 積手段とに接続される無線基地局と、該無線基地局と相 互に通信可能な前記移動体に設けた無線通信機とを備 え、該無線通信機及び前記無線基地局を介して、前記蓄 積電力量の複数段階の区分を、前記介護者端末器に通知 するように構成したことを特徴とする外出支援システ

【請求項4】請求項3に記載の外出支援システムにおい て、

利用者への情報提示及び利用者からの情報入力が行われ る利用者端末器を設け、該利用者端末器および前記介護 者端末器それぞれに表示手段および/もしくは音声発生 手段を備え、前記利用者端末器の表示手段および/もし くは音声発生手段と前記介護者端末器の表示手段および 40 /もしくは音声発生手段間とで通信できるように構成し たことを特徴とする外出支援システム。

【請求項5】請求項1乃至3のいずれか一項に記載の外 出支援システムにおいて、

利用者への情報提示及び利用者からの情報入力が行われ る利用者端末器を設け、該利用者端末器は、前記蓄積電 力量と前記地図情報蓄積手段の地図情報に基づいて、前 記電力蓄積手段に電力を充電する電力充電手段が設けら れている場所に、前記移動体を誘導するための誘導情報 を提示するように構成したことを特徴とする外出支援シ 50 タや、残量が少ないことを警告するランプやブザーが用

ステム。

【請求項6】請求項1ないし5のいずれか一項に記載の 外出支援システムにおいて、

前記制御手段は、前記蓄積電力量の区分に応じて前記移 動速度を変化させることにより、前記蓄積電力量を通知 するように構成されていることを特徴とする外出支援シ ステム。

【請求項7】請求項1ないし6のいずれか一項に記載の 外出支援システムにおいて、

前記移動体は、前記利用者が前記移動体を操作するため に作用させる力を検出する力検出手段を備え、該力検出 手段により検出された力に基づき、移動させるように構 成されていることを特徴とする外出支援システム。

【請求項8】請求項1ないし7のいずれか一項に記載の 外出支援システムにおいて、

前記移動体は、利用者を立位支持するサポータを備え、 前記利用者の歩行を補助するように構成されていること 特徴とする外出支援システム。

【請求項9】移動体本体と、該移動体本体を移動させる 駆動手段と、該駆動手段に電力を供給する電力蓄積手段 20 と、該電力蓄積手段の蓄積電力量を検出する電力量検出 手段を備え、前記検出された蓄積電力量に応じて、前記 駆動手段による移動速度を変化させる制御手段を備えて いることを特徴とする移動体。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、外出支援システム に係り、特に髙齢者等の外出支援システムに関する。 [0002]

【従来の技術】従来、歩行が不安定な高齢者等、単独で 歩行するのが困難な人が外出する場合、電動車椅子や電 動三輪車が多く使われて来た。また、電動式で歩行を補 助する装置として、特開平7-184966号公報に は、移動体と、移動体に設けた支柱体と、支柱体の上端 に回動可能に設けた保持アームと、該保持アームを駆動 するアクチュエータと、該保持アームに設けた使用者保 持部と、前記保持アームに設けられ、使用者から作用す る力を検出する作用力検出器と、作用力検出器からの検 出値とその目標値を比較して移動体を制御する制御手段 を備える歩行補助装置が開示されている。

【0003】また、特開平11-28227号公報に は、段差や障害物によって移動体の進行が妨げられたり することを未然に防ぐように誘導することを目的とし、 GPS (Global Positioning Sy stem, 全地球測位システム)を用いた誘導機能を備 える車椅子が開示されている。

【0004】前記のような電動の支援装置は、電源とし てバッテリーを搭載しているが、従来は、その利用者に バッテリーの残量を知らせるには、バッテリー残量メー

.

いられるのが一般的であった。

[0005]

【発明が解決しようとする課題】電動式の支援装置を用いて外出する場合、外出中にバッテリーが空にならないように管理する必要があるが、特に高齢者が利用する場合、バッテリー残量の管理が困難であった。すなわち、従来の機器では、バッテリー残量メータを見て、バッテリー残量で目的地まで到達できるかどうか、常に自分で判断・確認する必要があるが、このような判断は難しく、外出中にバッテリー残量が不足する可能性があった。また、高齢者は視力や聴力が低下していることが多く、バッテリー残量の警告ランプやブザーに気づかずに外出し、途中でバッテリー残量が不足する可能性があった。

【0006】また、従来の支援装置では、外出中にバッテリーが空になった場合、周囲の人に助けを求めるなどして、利用者が自分で解決する必要があるが、会話することが難しい場合、周囲の人にその意思が伝えられず、困難な状況に陥る可能性があった。

【0007】従来の外出支援装置を用いる場合、前記の 20 如き、困難が生じるため、特に高齢者の場合、単独で外出するのは、本人と介護者の双方にとって不安があり、外出に当たって付き添いの人を必要とすることが多かった。このため、高齢者は、外出を控えがちになり、社会参加がしにくくなることがあった。

【0008】本発明は、かかる従来の外出支援装置における前記の課題のうち、少なくとも1つを解決するためになされたものであり、高齢者でも、単独で外出することができ、本人と介護者の双方にとって何らの不安がない外出支援システムを提供することをその目的とする。 【0009】

【課題を解決するための手段】前記課題の一つは、移動 体本体と、前記移動体本体を移動させる駆動手段と、前 記駆動手段に電力を供給する電力蓄積手段と、前記電力 蓄積手段に蓄積されている電力量を検出する電力量検出 手段と、前記移動体本体の位置を検出する位置検出手段 と、前記利用者が移動する目的地を設定する目的地設定 手段と、前記電力量検出手段及び位置検出手段の検出信 号を入力すると共に、前記駆動手段を制御する制御手段 とを有する移動体と、地図情報を記憶する地図情報蓄積 手段と、を備え、前記位置検出手段により検出された前 記移動体の位置及び前記目的地設定手段により設定され た目的地並びに前記地図情報記憶手段に記憶された地図 情報に基づき、前記制御手段により前記移動体から目的 地までの距離を求め、該目的地までの距離と前記電力量 検出手段により検出された蓄積電力量との比較に基づい て、前記蓄積電力量を複数段階に区分して通知するよう に構成したことを特徴とする外出支援システムにより解 決される。これにより、利用者等が注意していなくて

安心して外出できるようになる。

(3)

【0010】また、前記課題の一つは、移動体から離れて設けられた介護者用端末器に、バッテリー残量を通知する通信手段を備えている外出支援システムにより解決される。これにより、介護者は自分がいる介護施設や家庭から、外出支援システムにより、利用者が利用している移動体の状態を知ることができ、安心して利用者を前記外出支援システムに託して外出させることができる。【0011】また、前記課題の一つは、移動体の速度を変化させることにより、バッテリー残量を、聴力や視力の低下した利用者に、電力量を知らしめる構成を有する移動体を用いる外出支援システムにより解決される。これにより、利用者は、その視力や聴力が弱い場合でも、バッテリー残量が少なくなったことを確実に認識できるようになり、不意にバッテリーが空になることが防止される。

【0012】また、前記課題の一つは、移動体を該移動体のバッテリーを充電する電力充填場所に誘導する誘導手段と、前記移動体の利用者と介護者間の音声等による通話手段とを備える外出支援システムにより解決される。これにより、バッテリー残量が不足した場合でも、移動体が動くことができなくなり、利用者が困ることが防止される。

[0013]

【発明の実施の形態】図1は、本発明の一実施形態に係る外出支援システムのブロック図、図2は、本発明の一実施形態に係る外出支援システムに用いられる移動体の側面図である。本発明の一実施形態に係る外出支援システムは、利用者自身の移動を補助する移動体1と、該移30 動体1の移動をサポートする機能を備えた管理センタ6もしくは介護施設7または家庭8(以下、管理センタ6等という)から構成される。

【0014】まず、図1、2を参照して、本発明の一実施形態に係る外出支援システムに用いられる移動体1を説明する。移動体1は、利用者の移動を補助するためのものであるが、利用者が、歩行器のように、前記移動体1に掴まって歩行するもの、もしくは利用者が車椅子のように前記移動体1に搭乗して移動するものもある。

【0015】移動体1は、移動体本体1aと、該移動体本体1aを移動させる駆動手段30、該駆動手段30を含む移動体1全体に電力を供給するバッテリー17(電力蓄積手段)、バッテリー17に蓄積されている電力量を検出するバッテリー残量センサ33(電力量検出手段)、人工衛星4からの電波を受け、移動体本体1aの位置を検出するGPS受信機18(位置検出手段)、利用者の移動目的地を設定するディスプレイ23(目的地設定手段)を含む利用者への情報提示および利用者から情報入力が行われる利用者端末器22、バッテリー残量センサ33及びGS受信機18の出力信号を入力させ、

も、外出中にバッテリーが切れる恐れがなく、利用者は 50 バッテリー残量及び移動体の位置を演算すると共に、前

記駆動手段30を制御する制御手段16、介護者と音声 およびデータの通信が可能な無線通信機19等から構成

【0016】移動体本体laは、基台l0aと、該基台 10 aから垂直に立設されている支柱10 b とを備え、 該支柱10bの上端には、利用者の身体を保持するサポ ータ14が設けられている。このサポータ14には、利 用者が該サポータ14に作用させる力を検出する力セン サ15 (力検出手段) が設けられている。なお、前記基 台10aと支柱10bとは、別体もしくは一体のいずれ 10 にでも形成してもよい。

【0017】駆動手段30は、移動体1を移動させるた め駆動用モータ13a,13bと、該駆動用モータ13 a. 13bに減速機 (図示せず) とベルトBとを介して 連結されている駆動車輪12a, 12bと、該駆動車輪 12a, 12bに従属して回転するキャスタ(従動車 輪) 11a, 11bとから構成されている。この駆動車 輪12a,12b及びキヤスタ11a,11bが基台1 0 a を移動可能に支持している。

【0018】バッテリー17は、充電式となっており、 駆動用モータ13a,13bを中心とする駆動手段30 や制御装置16等を含む移動体1に電力が供給され、該 移動体1が動作するようになっている。GPS受信機1 8は、人工衛星4からの電波が到達するのに要した時間 を測定することにより、地上の移動体1の位置を検出す る。無線通信機19は、利用者を介護する介護者側の無 線基地局5 (後述) 間と、音声およびデータの通信が可

【0019】利用者端末器22は、利用者自身への情報 提示および利用者自身から情報入力が行うことが可能と 30 なっており、移動体1の現在位置およびその周囲の地 図、外出の目的地、バッテリー17の残量、目的地まで の距離等を表示するディスプレイ23 (表示手段)と、 利用者からの操作入力手段(ボタンあるいはタッチパネ ル等)と、利用者に音声やブザー音でメッセージを通知 する音声発生手段21を備えている。

【0020】操作入力手段してのタッチパネルは、ディ スプレイ23と兼用にしても差し支えなく、出発時もし くは移動途中時において、利用者もしくは介護者がディ スプレイ23上に表示された地図上の外出目的地を、 指、カーソル等で指定することにより、設定することが でき、目的地設定設定手段として用いられる。なお、図 2では、音声発生手段21が管理センタ6等と通話する 通話手段21を兼ねた構成となっている。

【0021】図3を参照して、制御装置16を説明す る。図3は、本発明の一実施形態に係る外出支援システ ムにおける制御装置のブロック図である。前記制御装置 16は、カセンサ15により検出された利用者からサポ ータ14に働く力にしたがい、移動体1の移動を制御す るパワーアシスト制御部31と、該パワーアシスト制御 50 回転速度目標値 $Va=(2N/D)\times Vf+(2NW/D)$ 

部31の出力により、右および左のモータ13a, 13 bを駆動するモータ駆動装置34a,34bと、当該制 御装置16への入出力信号等を処理する情報処理部32 と、該情報処理部32へバッテリー17のバッテリー残 量を入力するバッテリー残量センサ33を備えている。 【0022】パワーアシスト制御部31は、利用者から サポータ14に働く力を検出する力センサ15の力信号 Ff, FtにゲインパラメータKa, Kb, Kbを乗 じ、選択部35により前記力信号Ff,Ftの正負符号 を選択し、実際の前進および後退速度目標値Vf、旋回 速度目標値Vtを求める演算部36aと、前記求められ た前進、後退速度目標値Vf、旋回速度目標値Vtより 移動体1の右および左のモータ13a,13bの回転速 度目標値V t を求める変換部36 b とからなっている。 【0023】情報処理部32は、電力蓄積手段であるバ ッテリー17の残量センサ33からの入力信号と、利用 者端末器22の入出力信号と、GPS受信機18からの 利用者の位置情報入力信号とを入力させて処理すると共 に、無線通信機19を制御し、パワーアシスト制御部3 1の力信号のゲインパラメータKa, Kb, Kbの調整 を行うようになっている。なお、実際には、前記制御装 置16は、コンピュータのソフトウェアと入出力ハード ウェアにより具現化される。

【0024】制御部16が、移動体1を前進・後退およ び旋回させる構成について説明する。前記制御部16 は、サポータ14に加わる前後方向の力成分と、旋回方 向のトルク成分を、力信号Ffおよびトルク信号Ftと して、カセンサ15から受け取る。ここで、力信号Ff は前進方向を正とし、トルク信号Ftは、左旋回方向を 正とする。力信号Ffに、前進方向のゲインKaもしく は後退方向のゲインKbを掛け、力の方向に応じて、選 択器35により、前進方向のゲインKaあるいは後退方 向のゲインKbを掛けた値のいずれかを選択し、前進速 度目標値Vfを求める。

【0025】すなわち、前進速度目標値Vfは、力信号 F f が正、前進方向の力が検出された場合には、V f = Ka×Ffとし、力信号Ffが負、後退方向の力が検出 された場合には、Vf=Kb×Ffとする。また、トル ク信号Ftには、旋回方向のゲインKtを掛けて、旋回 40 速度目標値V t を求める。V t = K t × F f とする。

【0026】前進速度目標値Vfおよび旋回速度目標値 Vtから、移動体 1 をその速度で前進・旋回させるよう に変換部36bにより、右および左のモータ13a, 1 3bの回転速度目標値Va, Vbを求める。ここで、移 動体1の駆動車輪12a,12bの直径D、駆動車輪の 間隔W、モータ13a, 13bと駆動車輪12a, 12 b間の減速機の減速比Nとすると、変換器36bにおい て、前進速度目標値Vfは回転速度目標値Vaに変換さ れる。

 $D) \times V t$ 

回転速度目標値 $Vb = (2N/D) \times Vf - (2NW/D) \times Vf$ 

【0027】制御装置16の機能について説明する。例えば、利用者が前に進もうとして、サポータ14を真っ直ぐ前向きに押した場合を説明する。力信号Ffが正の値になるように構成されているので、前進速度目標値Vfは、力信号Ffと前進方向のゲインKaを掛けた値が選択され、Vf=Ka×Ffとなる。トルク信号Ftは0になるので、旋回速度目標値Vtは0になる。したが10って右および左のモータ13a,13bの回転速度目標値Va,Vbは等しい(2N/D)×Ka×Ffとなる。とれにより、右・左の車輪12a,12bが等しい速度で前向きに駆動されるので、移動体1は、真っ直ぐ前進する。との時の前進速度は、前進速度目標値Vfに等しくなり、サポータ14を押した力に比例する。

【0028】また、例えば、利用者が後に進もうとして、サポータ14を後向きに引いた場合には、力信号F fが負の値となるように構成されているので、後退方向のゲインK bを掛けた値が選択され、後退速度目標値は、V f = K b × F f となり、右および左のモータ13 a、13 b の回転速度目標値V a、V b は (2N/D) × K b × F f となる。これにより、右・左の車輪12 a、12 b が等しい速度で後向きに駆動されるので、移動体1 は真っ直ぐに後退する。この時の後退速度は、-K b × F f となる。

【0029】また、例えば、利用者が左(利用者から向かって左側)に旋回しようとして、サポータ14に左方向のトルクを加えた場合を考える。前後方向の力は加えていないものとすると、トルク信号は正の値となり、旋回速度目標値は、 $Vt = Kt \times Ft$ となる。また、力信号Ffは0になるので、前進速度目標値Vt1は0になる。従って、右のモータの回転速度目標値は、 $Va = (NW/D) \times Kt \times Ft$ となり、正の値になる。また、左のモータの回転速度目標値は、Vaと等しい大きさで符号が逆の値、 $Vb = -(NW/D) \times Kt \times Ft$ になる。

【0030】とのようにすることにより、移動体1の右の駆動車輪12aは、前向きに駆動され、左の駆動車輪12bは、右の駆動車輪12aと等しい速度で後ろ向きに駆動されるので、前記移動体1はその場で左に旋回する。とのときの旋回速度は、Kt×Ftとなる。逆に、サポータ14に右方向のトルクを加えた場合には右に旋回する。また、サポータ14に、前後方向の力と左右旋回方向のトルクを同時に加えた場合には、移動体1は、前後に移動しながら、旋回する。

【0031】すなわち、移動体1が利用者の押す力に比 とそ 例した速度で前進・後退・旋回するので、利用者は自分 につの好きなペースで自由に歩行することができる。ここ 1 で、力と速度の関係を定めるゲインKa・Kb・Ktは 50 る。

制御装置16内の情報処理装置32で調節可能であり、利用者から見た移動体1の見かけの抵抗を変化させることができる。前記駆動用モータ13a,13bを同方向に駆動することにより、前記駆動用モータ13a,13bをそれぞれ逆方向に駆動することにより、前記移動体1を左右の駆動車輪12a,12bの中間点を中心に旋回させるように制御する。

【0032】このように構成された移動体1は、利用者がサポータ14に掴まって体重の一部を前記サポータ14に移動させて起立し、前記利用者から前記サポータ14に働く力を力センサ15により検出する。前記移動体1が検出された利用者から働く力に応じた速度となるように、駆動用モータ13a、13bが駆動され、加えた力と同じ方向に移動体1を移動させることにより、利用者の歩行を補助することができる。

【0033】次に、移動体1の移動をサポートする機能を備えた管理センタ6等の構成を説明する。前記管理センタ6等は、地図データベース(地図情報蓄積手段)2 の設置・保守と、複数の移動体1の集中管理用設備であり、病院、介護施設、行政施設、介護サービス企業等が設置・運営するものである。

【0034】管理センタ6等には、移動体1の無線通信機19とアンテナを介して無線通信可能な無線基地局5と、該無線基地局5に通信回線9で接続されている地図情報データベース(地図情報記憶手段)2及び介護者端末器3とを備えている。前記無線通信には、携帯電話回線、PHS、無線パケット通信、衛星通信等を利用する。前記通信回線9は、有線又はインターネットを利用30 することができる。

【0035】前記地図情報データベース2には、道路・歩道・建物等の地図情報と、バッテリー17が充電できる場所の情報等が記憶されている。地図情報データベース2及び介護者端末器3が無線基地局5を介して移動体1の無線通信機19との間で、データ伝送や無線通信ができる。

【0036】介護者端末器3は、移動体1の現在位置及び周囲の地図、外出目的地、バッテリー17の残量、目的地までの距離等を表示することができる。また、介護者端末器3は、バッテリー17の電力切れ等の緊急時には、移動体1の利用者からの介護者、家族を呼び出すメッセージも表示することができる。この表示器は図示されていない。さらに、介護者端末器3は、管理センタ6等に取り付ける固定型にする必要はなく、該介護者と共に移動できるように携帯型にしても差し支えない。また、介護者端末器3は、図示しないが移動体1の利用者と音声で対話する通話手段を備えている。この通話手段については、図示されていない。本システムは、移動体1と介護者端末器3が複数存在した場合でも利用でき

10

【0037】移動体1を含む外出支援システムを利用 し、利用者が外出する場合を説明する。利用者が、外出 に出発する時には、利用者あるいは介護者が、利用者端 末器22を操作して、外出の目的地と経路を制御装置1 6に設定する。目的地の設定は、無線通信機19を通じ て、地図データベース2から前記目的地の周囲の地図情 報を検索し、利用者端末器22のディスプレイ23に地 図を表示し、目的地の場所を指定する。本実施形態で は、前記目的地の場所の指定は、指でタッチパネルの所 定位置を指定するタッチパネル方式について説明する。 【0038】経路の設定は、利用者端末器22のディス プレイ23に表示された地図の上を経路に沿って手でな ぞるかもしくは適当数の経由場所を手でタッチすること により行われる。また、前記利用者端末器22を用いる 代わりに、介護者端末器3を操作して目的地と経路を設 定して無線基地局5及び無線通信機19を介して移動体 1の利用者端末器22のディスプレイ23に送信しても 差し支えない。なお、散歩のように、出発地に戻ってく

【0039】外出への出発時および出発後に、制御装置 20 16は、バッテリー残量センサ33により、バッテリー 17に蓄積されている電力量、すなわちバッテリー残量 を検出する。バッテリー残量を検出する方法としては、 バッテリー17の電圧および電流からバッテリー残量を 推定するか、もしくは充電後の消費電流の累計値から放 電量を推定して残量を計算する方法を用いることができ る。

る場合には、目的地と出発地は同一になる。

【0040】さらに、制御装置16は、バッテリー残量 センサ33により検出したバッテリー残量から、バッテ リー残量で移動できる距離を予測計算する。バッテリー 30 残量で移動できる距離は、バッテリー残量を距離当たり の消費電力量で割ることで計算するか、もしくはバッテ リー残量を時間当たりの消費電力量で割って、バッテリ ーの残りの利用可能時間を求め、それに平均移動速度を 掛けることで計算することができる。また、2つの計算 方法を併用し、短い方の距離をバッテリー残量で移動で きる距離として用いてもよい。平均移動速度は、利用者 毎に移動速度を記録し、過去の移動速度を平均すること により求められる。

【0041】また、制御装置16は、人工衛星4からの 40 電波を受信してGPS受信機18により移動体1の現在 位置を算出し、地図データベース2から得た地図情報に 基づいて、前記移動体1の現在位置から設定された目的 地までの距離を、設定した経路に沿って計算する。ま た、経路に障害物があったり、道路工事により通行でき なかったり、利用者が寄り道する等により、移動体1が 設定された経路から離れている場合には、元の経路に復 帰できる経路を地図情報から求めて、その経路を含めて 距離を計算する。なお、簡易的には、いくつかの経由点 を直線で結んだ距離を合計することにより、目的地まで 50 量を確保できるようになる。

の距離を近似計算することもできる。

【0042】制御装置16は、利用者が確認できるよう に、利用者端末器22に、現在位置の周囲地図と、バッ テリー残量と、バッテリー残量で移動できる距離と、目 的地までの距離を図形および文字で表示する。また、と れらの情報を無線通信機19を制御することにより送信 し、無線基地局5を介して、介護者が利用者の位置等を 確認できるように介護者端末器3に表示することもでき

【0043】制御装置16は、得られたバッテリー残量 で移動できる距離と、目的地までの距離を比較する。目 的地までの距離に対して、バッテリー残量で移動できる 距離の余裕量が十分に大きくない場合には、利用者端末 器22と、無線通信機19により無線基地局5を介して 介護者端末器3とを通じて、それぞれ利用者および介護 者に通知する。

【0044】とこで、予測誤差がある可能性を考慮し て、バッテリー残量で移動できる距離には、目的地まで の距離に対して、十分な余裕量をとる。また、余裕量の 大きさに応じて、下記のように複数のレベルにバッテリ ー残量を区分して利用者および介護者に通知し、余裕量 が少なくなって来たことを警告する。

【0045】図4を参照して、バッテリー残量の区分例 を説明する。図4は、本発明の1実施形態に係る外出支 援システムにおけるバッテリー残量の区分を示す線図で ある。目的地までの距離とバッテリー残量で移動できる 距離を比較し、バッテリー残量で移動できる距離の余裕 量に応じて、余裕量が大きい方から順にレベル0から4 の5段階に分ける。

【0046】レベル0は、余裕量が十分に大きく、問題 なく目的地に到達できる状態に対応している。レベル1 は、目的地に到達するととは可能で、安全のため、充電 してから出発すべき場合を表し、レベル2は、設定した 経路で進むならば、十分に目的地まで到達できるが、経 路から外れて寄り道をするには余裕量が少なくなって来 た状態を表し、レベル3は、目的地まで到達することが できるが、余裕量が少なくなって来た状態を表し、レベ ル4は、余裕量が少なく、目的地に到達できない可能性 がある場合を表すものである。

【0047】一般に、余裕量の大きさの区分は、次のよ うに定める。目的地までの距離La、バッテリー残量で 移動できる距離Lbとすると、単純には、余裕量はLa - L b と考えることができるが、LaおよびLbに推定 誤差があった場合、次の式により、余裕量CはC=Lb -αLaで表される。ここで、αは補正するための係数 であり、例えば1.5程度、Laは1.5、Lbは満充 電されているとき移動できる距離の2割に設定する。と のようにして、余裕量Cを少なめに見積もることによ り、La、Lbに推定誤差があった場合でも十分な余裕

(7)

12

【0048】レベルは、余裕量Cの大きさにより区分する。レベルηとレベルη+1の境界の余裕量Cをレベル境界の判定値Cηとする。なお、図4において、レベル境界は、余裕量Cが一定の直線で表され、レベルηとレベルη+1の境界線の縦軸に対する切片がCηに対応し、境界線の傾きがαに対応する。

【0049】レベルの判定および利用者ならびに介護者に対する通知の手順を説明する。図5は、本発明の1実施形態に係る外出支援システムにおけるレベル判定および利用者・介護者に対する通知の手順を示すフローチャ 10ートである。利用者の外出出発前と外出の出発後で手順が変化し、図5(a)は、移動体1による外出の出発前、図5(b)は、移動体1による外出の出発後の判定手順を示すものである。

【0050】図5(a)に示す如く、まだ、出発してい ない場合には、まず、現在位置(出発地)から設定され た目的地までの距離Laおよび現在のバッテリー残量で 移動できるLbから余裕量Cを計算する(S1)。次 に、余裕量Cを判定値C1と比較する。(S2)、余裕 量Cが判定値C1よりも小さい場合には、レベル1以上 20 であると判定する。との場合は、利用者端末器22及び 無線通信機19, 無線基地局5を介して介護者端末器3 を通じて、文字表示および音声メッセージを用いて、安 全のため充電してから出発するように利用者および介護 者に警告する。また、移動体1の動きを制御することに より、利用者に警告する(S3)。この移動体1の動き による警告の方法については後述する。余裕量Cが判定 値C1よりも大きい場合には、余裕量Cがレベル0と判 定し、利用者および介護者に警告せず、自由に、外出先 に向って出発できるようにする(S4)。

【0051】既に出発している場合には、図5分図

(b) に示すように、まず、現在位置から設定された目的地までの距離Laおよび現在のバッテリー残量で移動できる距離Lbから余裕量Cを計算する(S11)。次に、余裕量Cを判定値C4と比較し(S12)、余裕量Cが判定値C4よりも小さい場合には、レベル4と判定する。この場合、利用者端末器22を通じて、直ちにバッテリーを充電するように利用者に警告すると共に、地図データベース2から、近くでバッテリー充電ができる場所を検索し、利用者端末器22に表示して利用者を誘導する(S13)。また、移動体1の動きによって利用者に警告する。

【0052】また、無線通信機19,無線基地局5を介し、介護者端末器3を通じて、介護者にバッテリー17が少なくなったことを通知すると共に、介護者端末器3に移動体1の現在位置を表示し、必要に応じて、介護者が移動体1のところまで行き、バッテリー17を交換したり、自動車で利用者を移動させたりできるようにする

【0053】また、利用者端末器22と介護者端末器3~50~インKaを小さくする代わりに、周期的に増減させても

の間の通話手段を制御装置16により自動的に有効にし、介護者が利用者に声をかけて安心させ、バッテリー充電場所まで誘導することができるようにする。なお、バッテリー充電場所としては、ガソリンスタンドやコンビニエンスストア等の店舗、介護サービス企業のサービスセンタ、病院・介護センタなどの医療福祉施設、役所、交番などの公共施設などが挙げられ、緊急時の利用について、予め契約・協定を締結しておくことが望ましい。

【0054】余裕量Cが判定値C4よりも大きい場合には、余裕量Cを判定値C3と比較し(S14)、余裕量Cを前記判定値C3より小さい場合には、レベル3と判定する。この場合、急いで目的地に向かうように、利用者端末器22および介護者端末器3を通じて利用者及び介護者に警告すると共に、移動体1の動きによって利用者に警告する。

【0055】余裕量Cが判定値C3よりも大きい場合には、前記余裕量Cを判定値C2と比較し(S16)、前記余裕量CがC2よりも小さい場合には、レベル2と判定する。この場合は、さらに、目的地までの距離の過去の変化状態から、目的地に向かって移動しているか、目的地から離れる方向に移動しているかを判定する(S17)。

【0056】すなわち、目的地までの距離が減少している場合には、目的地へ向かっており、目的地までの距離が増加したときは、目的地から離れる方向へ移動していると判断する。目的地から離れる方向に移動している場合には、目的地に急いで向かうように利用者端末器22 および介護者端末器3を通じて利用者と介護者に警告する。と共に、移動体1の動きによって利用者に警告する

(S18)。目的地に向かって移動している場合には、 警告を発せず、自由に移動できるようにする。余裕量C が判定値C2よりも大きい場合は、レベル1以下と判定 する。この場合は、警告せず、自由に移動できるように する(S19)。

【0057】次に、文字表示及び音声メッセージによる警告の代わりに、又は併用して用いられる移動体1の動きを制御する警告方法を用いた利用者の外出を説明する。この動きによる警告を行う時には、制御装置16の前進方向のゲインKaを減らし、例えば、前進方向のゲインKaの値を通常の移動速度の場合に比べて半分にする。このようにすると、利用者から見た移動体1の見かけの抵抗が増加して、移動体1のサポータ14を、通常の移動速度がでる場合と同じ力で押した時の速度が減少し、移動体1が動きにくくなるので、利用者は不自然に感じ、利用者端末器22からの表示や音声による警告に気付いていない場合でも、バッテリーの余裕量が少なくなっていることに気付くことができる。

【0058】さらに、効果的に警告するために、前進ゲインKaを小さくする代わりに、周期的に増減させても

よい。例えば、1秒おきに0.5秒間は前進ゲインKaを半分に減らし、次の0.5秒間は通常の値に戻すようにする。このようにすると、利用者から見た移動体1の見かけの抵抗が周期的に変化するので、利用者が一定の力でサポータ14を押しても、移動体1の速度が周期的に変化し、移動体1がいわゆる「ガタガタ」と不自然な動きをするようになる。これにより、バッテリー17の余裕量が少なくなっていることを、明確に認識することができる。

13

【0059】移動体1による警告は、レベル1において 10 外出に出発する時と、レベル2において移動体1が目的 地から離れる方向に移動した時には、前記動きによる警告が行われる。レベル3の場合も、動きによる警告を行うが、移動体1が目的地に向かって進んでいる場合に は、利用者端末器22に解除ボタンを表示し、利用者の 操作により、動きによる警告を解除できるようにする。 これにより、利用者がバッテリーの余裕量が少なくなっていることに気づいた後は、前記解除ボタンを押すこと により、目的地に向けて通常と同様に進めるようになり、楽に目的地に向かうことができる。 20

【0060】レベル3からレベル4に変化した場合は、再度動きによる警告を行い、利用者にバッテリー17の余裕量が少ないことを伝える。この場合も、解除ボタンにより、警告を解除できるようにするが、移動体1がバッテリー充電場所に向けて移動していない場合には、移動体1の動きによる警告を続ける。これにより、利用者にバッテリー17が少ないことを気付かせ、バッテリー充電場所に向けて進むように促すことができる。

【0061】また、さらに強く警告するために、例えば、レベル3からレベル4に変化した時に、一旦、前進方向のゲインKa、後退方向のゲインKb、旋回方向のゲインKtを0にし、解除ボタンを押すまで、移動体1を全く動かないようにしてもよい。このようにすれば、バッテリー17の余裕量が少ないことを、利用者に確実に気づかせることができる。

【0062】このように構成したシステムにより、外出の出発から目的地に到達するまで、バッテリー残量に十分な余裕量があるかどうか、常に監視し、余裕量が少なければ、目的地へ到達できる内に、利用者と介護者に警告を与えるようにしているので、利用者が特に注意して40いなくても、バッテリー17が放電し切るおそれがなく、確実に目的地に到達することができる。

【0063】バッテリー残量の余裕量は、目的地までの 距離を考慮して判断しており、距離に応じて、警告を発生するバッテリー残量を変化させているので、バッテリー17の容量を効率的に活用することができる。また、バッテリー残量が少なくなり、目的地へ到達できない可能性が生じた場合には、充電場所に誘導すると共に、介護者に連絡して、介護者が音声で利用者を誘導したり、利用者を迎えに行ったりできるようにしているので、利50

【0064】また、利用者に対する警告は、利用者端末器22を介して表示・音声による警告に加えて、移動体1の動きによる警告を併用しているので、利用者の視力や聴力が弱く、利用者端末器22の警告に気づかない場

用者が外出中に動けなくなって困ることがなくなる。

1の動きによる警告を併用しているので、利用者の視力や聴力が弱く、利用者端末器22の警告に気づかない場合にも、バッテリー17の余裕量が少なくなって来ていることを確実に気づかせることができる。

【0065】また、介護者は、移動体1の現在位置や、バッテリー残量の状況を介護者端末器3により、管理センタ6等から確認することができるので、安心して外出させることができる。これらにより、単独で外出しても、利用者・介護者共に安心することができ、利用者が気軽に外出できるようになり、高齢者の社会参加が促進

【0066】なお、本実施形態では、位置検出手段としてGPS無線機を用いたが、PHSや携帯電話等の無線 通信手段の基地局からの電波を利用するもの、ジャイロや加速度センサを利用するもの、車輪の回転数を計測するもの等他の位置検出手段を用いてもよく、それらを併用しても差し支えない。また、電力蓄積手段としては、充電式のバッテリーの代わりに燃料電池などの他の電力 蓄積手段を用いても良い。

【0067】また、地図データベース2を管理センタ6等に設けたが、移動体1や介護者端末器3の数が少ない小規模なシステムの場合には、通信量を減らすために、地図情報を移動体1と介護者端末器3とに記憶させるようにしてもよい。また、介護者端末器3の通話手段として、携帯電話を介護者に携帯させ、バッテリー17が少なくなった時など、必要な時に自動的に介護者を呼び出すようにしてもよい。このようにすれば、介護者が介護者端末器3の近くにいない場合でも、確実に介護者を呼び出すことができる。

【0068】また、前記実施形態では、移動体1として、利用者が起立して歩行を行う歩行器タイプの移動体例を示したが、電動車椅子、電動三輪車等のように、利用者が搭乗して移動する移動体を用いることもできる。その場合、力センサ15による移動操作の代わりに、レバーやジョイスティックによる移動操作を用いても良い。

### 10 [0069]

される。

【発明の効果】以上、詳細に説明した如く、本発明の構成によれば、歩行が困難な髙齢者など、単独での外出に困難な人が、安心して外出でき、社会参加を促進することができる外出支援システムを提供することができる。 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施形態に係る外出支援システムの ブロック図である。

【図2】本発明の一実施形態に係る外出支援システムに 用いられる移動体の側面図である。

【図3】本発明の一実施形態に係る外出支援システムに

(9)

おける制御装置のブロック図である。

【図4】本発明の1実施形態に係る外出支援システムに おけるバッテリー残量の区分を示す線図である。

【図5】本発明の1実施形態に係る外出支援システムに おけるレベル判定および利用者・介護者に対する通知の 手順を示すフローチャートである。

## 【符号の説明】

- 1…移動体
- la…移動体本体
- 2…地図情報データベース(地図情報蓄積手段)
- 3…介護者端末器
- 4…人工衛星
- 9…通信回線

\* 11a, 11b…キャスタ (従動車輪)

12a, 12b…駆動車輪

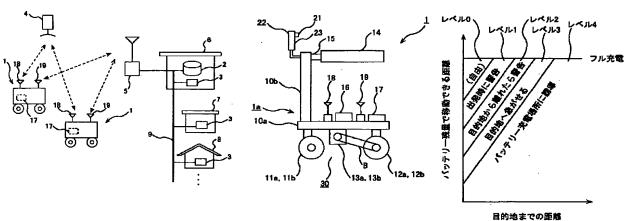
- 13a, 13b…モータ
- 14…サポータ
- 15…力センサ(力検出手段)
- 16…制御装置
- 17…バッテリー
- 18…GPS受信機(位置検出手段)
- 19…無線通信機
- 10 22…利用者端末器
  - 23…ディスプレイ
  - 30…駆動手段
- 33…バッテリー残量センサ(電力量検出手段)

【図1】

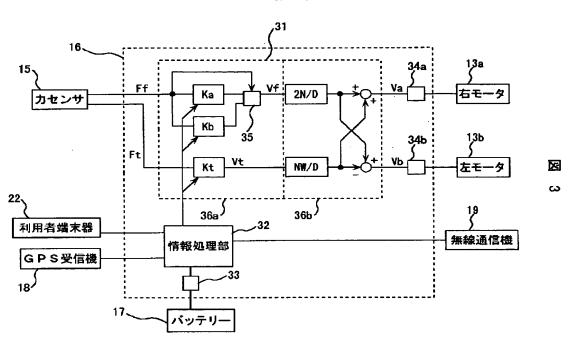
【図2】

[図4]

図 2

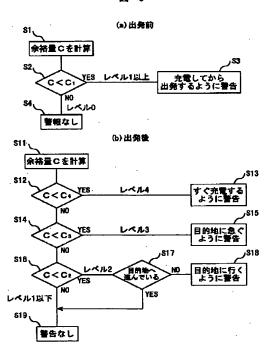


[図3]



【図5】

図 5



(11)

特開2002-267463

フロントページの続き

(72)発明者 小関 篤志

茨城県土浦市神立町 502番地 株式会社日

立製作所機械研究所内

Fターム(参考) 2F029 AA07 AB05 AB07 AC02 AC09

AC14

5H180 AA22 BB04 BB05 BB08 CC12

FF05 FF10 FF22 FF27 FF32

Japanese Laid-Open Patent Application No. 2002-267463

[Claim 5] The going-out support system, according to one of Claim 1 to Claim 3, said system comprising

a user terminal which displays information to a user and with which the user inputs information,

wherein said user terminal is configured to display guidance information for guiding the moving object to a place where an electric power charging unit is located based on the stored electric power amount and the map information of the map information storage unit, the electric power charging unit being intended for charging the electric power storage unit with electric power.

[0051] In the case where the user has already gone out, as shown in FIG. 5(b), firstly, an allowance amount C is calculated based on (a) a distance La between a current position and a preset destination and (b) a distance Lb that can be covered with the remaining power currently present in the battery (Step 11). Next, the allowance amount C is compared to a determination value C4 (Step 12). In the case where the allowance amount C is smaller than the determination value C4, the judgment to be made is "level 4". In this case, the user is warned to recharge the battery immediately through said user terminal 22, and a map database 2 is searched for a nearby place where the battery can be recharged, and the user is guided to the place by means of the display on said user terminal 22 (Step 13). In addition, the user is warned by a movement of the moving object 1.

[0063] The allowance amount of the battery is determined considering a distance to the destination, and the remaining battery amount at which a warning is generated varies depending on the distance. Therefore, the capacity of the battery 17 can be utilized efficiently. In addition, in the case where the user is unlikely to reach the destination, the user is guided to a charging place. In addition, a caregiver is notified so that the caregiver can guide the user by means of voice or pick up the user. This eliminates the possibility that the user becomes stranded during the going-out.